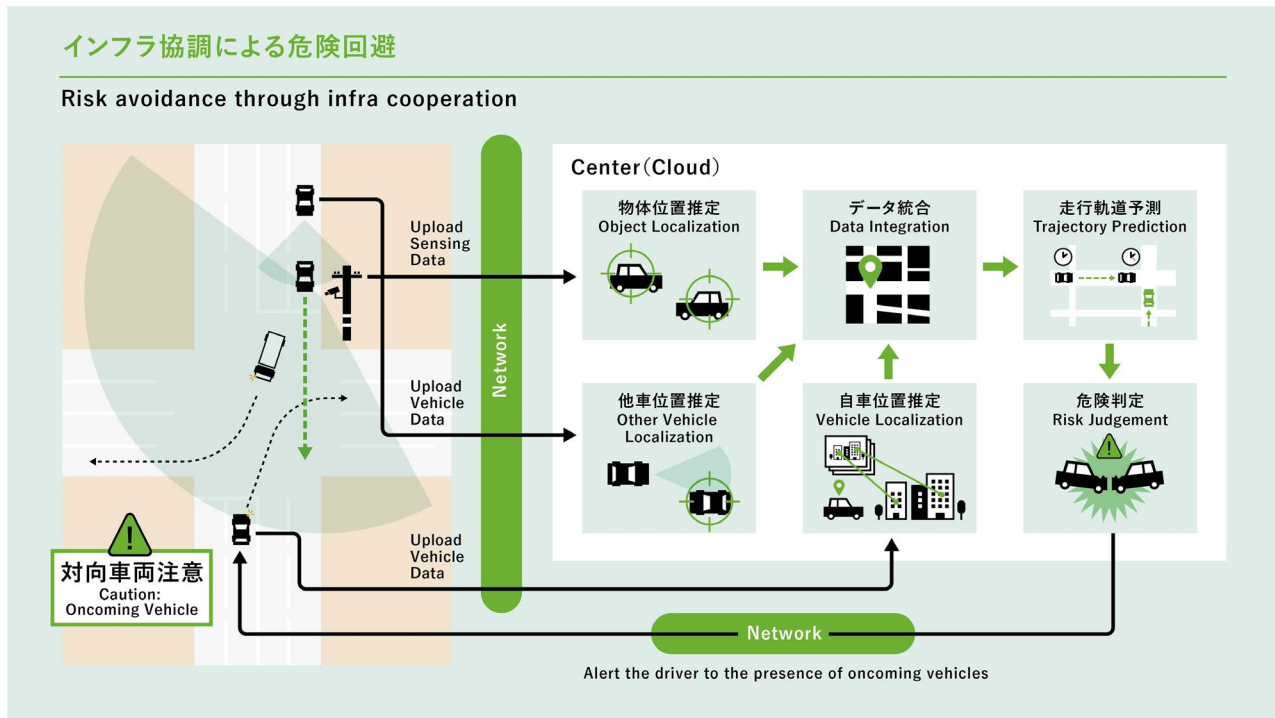


インフラ×車両の協調センシングで安心・安全な社会を実現します インフラ協調による危険回避

背景 – 技術課題

近年、車両センサや安全運転支援システムの発達により、交通事故は年々減少しています。一方で、車両に搭載されたセンシングだけでは限界があり、防ぎきれない事案が残ります。安心・安全な社会の実現にむけてはインフラと協調した安全運転支援システムの実現が必要です。



研究目標 – 成果

路側センサと車両の協調センシングで死角を含めてリアルタイムに道路状況を可視化し、交通事故やヒヤリハットの低減に貢献します。

技術ポイント

01 要素技術

路側カメラや車載カメラで捉えた情報から死角を含めた道路状況をデジタルツイン上で再現し、高精度に推定した車両位置に合わせて数秒先の衝突危険性を判定、未然に通知

02 市中技術差異点

- 点群データおよび高精度地図情報を活用することで、GPSなどと比較して高精度な位置推定を実現
- クラウド上でリアルタイムに道路状況を可視化

利用シーン 交通・運輸

R&Dフェーズ 開発

技術確立予定時期 FY25-26

ビジネス化予定時期 FY27-29

【出展企業】
株式会社NTTデータ システムインテグレーション事業本部

【共同出展社/社外連携先】
NTT株式会社/トヨタ自動車株式会社

【問い合わせ先】
ビジネスエンジニアリングサービス事業部 自動車開発統括部

【関連Link】
—